

SXYxC 4軸/ZRSC



- クリーンタイプ
- ケーブルダクト
- シャフト上下タイプZR軸一体型

注文型式

SXYxC - D - [] - [] - [] - [] - **15** - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブルD: ケーブルダクト	組合せ T1 T3	X軸 15~106cm	Y軸 15~65cm	ZR軸 ZRSC12 ZRSC6	Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン パ ッ テ リ
--------	-------------------	-----------------	----------------	---------------	------------------------	----	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸:ZRSC12	Z軸:ZRSC6	R軸
軸構成 ^{※1}	C14H	C14	—	—	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	—	60 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005°
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150~650 mm	150 mm	360°
ロボットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m				
クリーン度	CLASS 10 ^{※5}				
吸引量エア	90 Nℓ /min ^{※6}				

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850 mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※5. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。
- ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

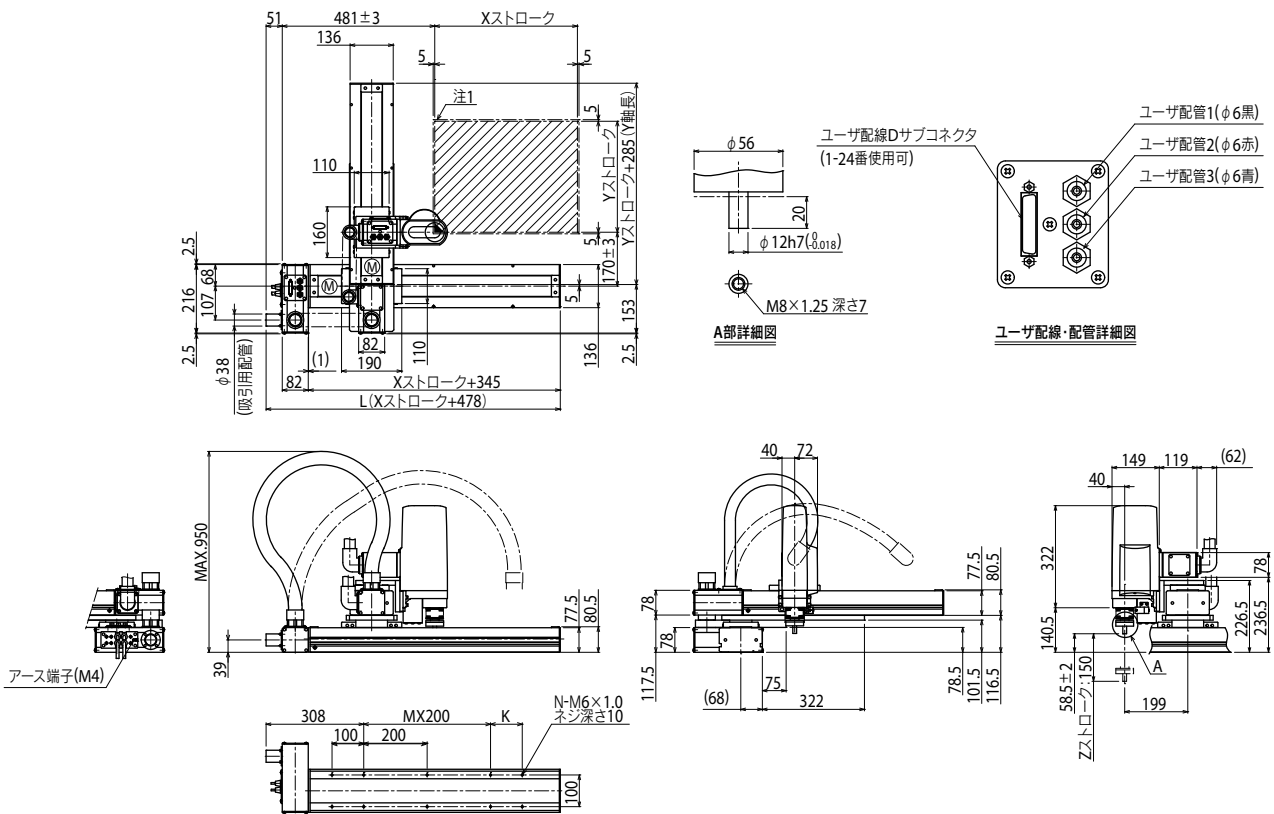
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZRSC12	ZRSC6
150	3	5
250		
350		
450		
550		
650	4	

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

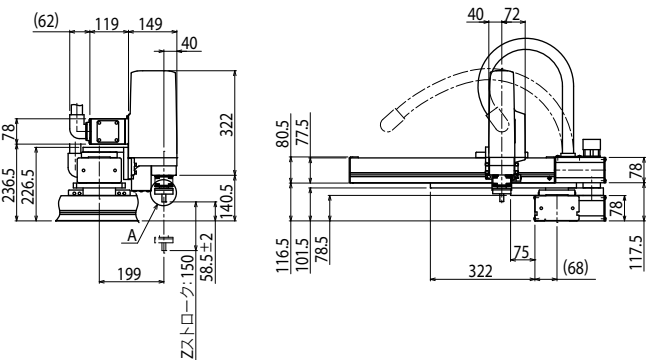
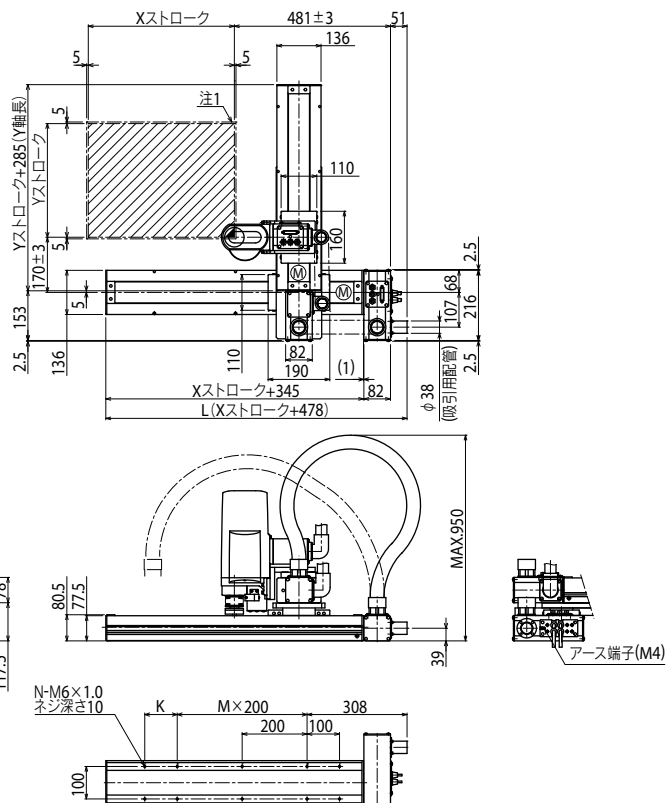
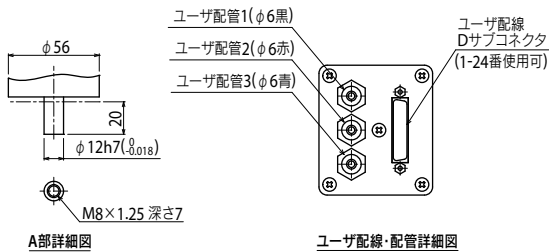
SXYxC 4軸/ZRSC (T1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2}	X軸		1000			800	650	550		
	速度設定		—			80%	65%	55%		

注2. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 4軸/ZRSC T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X軸			1000			800	650	550	
	速度設定			-			80%	65%	55%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。